



### Основные характеристики

Семейство продуктов	Контроллер Lexium
Тип изделия или компонента	Контроллеры-сервоприводы управления перемещением
Наименование компонента	LMC
Тип смещения	10 kOhm для протокол Modbus

### Дополнительные характеристики

[Us] номинальное напряжение питания	24 V
Тип цепи питания	Пост. ток
Пределы напряжения питания	19...30 В
Потребляемый ток	0.5 А
Макс. пусковой ток	<= 10 А для 0.2 мс
Количество дискретных входов	2 контактный датчик 8 дискретный 1 ведущий датчик положения 2 запускаемый по событию
Тип дискретного входа	7 мА дискретный вход для 3 кОм 7 мА запускаемый по событию вход для 3 кОм 7 мА вход контактного датчика для 3 кОм 12 мА вход ведущего датчика положения для 2 кОм
Напряжение дискретного входа	5,5 В пост. Тока вход ведущего датчика положения 24 V пост. Тока (19...30 V) вход контактного датчика 24 V пост. Тока (19...30 V) запускаемый по событию вход 24 V пост. Тока (19...30 V) дискретный вход
Тип дискретных входов	Положительная логика (источник) для дискретный вход
Электрическое соединение	1 компактный 15-конт. разъем SUB-D вход ведущего датчика положения 1 разъем HE-10 дискретный вход 1 разъем HE-10 вход контактного датчика 1 разъем HE-10 запускаемый по событию вход
Время фильтрации	70 μs в состоянии 0 для запускаемый по событию вход(ы) 1 μs в состоянии "1" для контактный датчик вход(ы) 15 μs в состоянии "1" для запускаемый по событию вход(ы) 0,5 мкс в состоянии 0 для контактный датчик вход(ы) 70 μs в состоянии 0 для дискретный вход(ы) 15 μs в состоянии "1" для дискретный вход(ы)
Изоляция	Запускаемый по событию вход для между входными каналами с внутренними лог. схемами через оптич. развязку Логический выход для между выходными каналами с внутренними лог. схемами через оптич. развязку Вход контактного датчика для между входными каналами с внутренними лог. схемами через оптич. развязку Дискретный вход для между входными каналами с внутренними лог. схемами через оптич. развязку Вход ведущего датчика положения для 2500 V
Совместимость входа	Датчик положения с с симм. выходами (RS422-совмест.), питание 5 или 24 В для ведущий датчик положения Датчик положения с двухтактным выходом, питание 5 В для ведущий датчик положения Датчик положения с выходом с открытым коллектором, питание 5 В для ведущий датчик положения Универсальный датчик положения с выходом SSI, питание 24 В для ведущий датчик положения

Количество дискретных выходов	8
Логика дискретного выхода	2 положительная логика (источник)
Напряжение дискретного выхода	24 В пост. ток (19...30 V)
Ток дискретного выхода	200 мА
Ток короткого замыкания на выходе	1 А
Время отклика	150 $\mu$ s в состоянии "1" для логический выход 250 $\mu$ s в состоянии 0 для логический выход
Тип памяти	RAM 1 Мбайт для приложение NVRAM 60 кВ для накопитель данных Флэш-память EPROM 1 Мбайт для приложение
Часы реального времени	Встроенный для 20 суток
Структура приложения	1 дополнительная задача 2 запускаемые событиями задачи 1 управляющая задача
Время цикла	2 мс для 4 синхронизированных осей 4 мс для 8 синхронизированных осей
Точное время для 1 К инструкций	< 120 $\mu$ s на структурированном языке, 60 % булевы, 20 % численные, 20 % с плавающей точкой
Протокол порта обмена данными	Шина автоматизации CANopen CANopen Motionbus Протокол Modbus Полевая шина DeviceNet Сеть Modbus TCP
Тип разъема	9-конт. вилка SUB-D для шина автоматизации CANopen 9-конт. вилка SUB-D для CANopen Motionbus 1 RJ45 для протокол Modbus 1 RJ45 для сеть Modbus TCP Винтовой, 5 контактов, шаг 5,08 для полевая шина DeviceNet
Физический интерфейс	Сеть Modbus TCP : Ethernet 2 Сеть Modbus TCP : 2-проводн. RS 485 Протокол Modbus : 2-проводн. RS 485
Режим обмена	Полудуплекс и полный дуплекс для сеть Modbus TCP
Канал обмена данными	MAC : IEEE 802.3 для сеть Modbus TCP LLC : IEEE 802.2 для сеть Modbus TCP
Тип сети обмена данными	IP в соответствии с RFC791 ICMP
Тип обмена данными	UDP TCP в соответствии с RFC793
Режим передачи	RTU для протокол Modbus
Скорость передачи	250 kbps для шины длиной $\leq$ 250 м CANopen Motionbus 1 Mbps для шины длиной $\leq$ 15 м шина автоматизации CANopen 10/100 Мбит/с, автоопределение сеть Modbus TCP 500 kbps для шины длиной $\leq$ 80 м CANopen Motionbus 50 kbps для шины длиной $\leq$ 1000 м шина автоматизации CANopen 1 Mbps для шины длиной $\leq$ 15 м CANopen Motionbus 125, 250 или 500 Кбит/с полевая шина DeviceNet 19,6 или 38,4 Кбит/с протокол Modbus
Способ доступа	Ведущий для шина автоматизации CANopen Ведомый для протокол Modbus Ведущий для CANopen Motionbus
Формат данных	8 бит, без проверки на четность, 1 стоповый бит для протокол Modbus
Кол-во адресов	Протокол Modbus : 1...247 Полевая шина DeviceNet : 1...63 Шина автоматизации CANopen : 1...32
Смонтированное устройство	CANopen Motionbus : 8 сервоприводов Lexium 05 или Lexium 15 или шаговых приводов SD3 28A
Веб-сервер	Класс C20 для сеть Modbus TCP

Служба обмена данными	Шина автоматизации CANopen : защита узла, "сердцебиение" Протокол Modbus : идентификатор устройства считывания (43) Полевая шина DeviceNet : режим периодич. обмена на входах : "опрошен", "изменение состояния", "циклич". Сеть Modbus TCP : тайм-аут задается в диапазоне от 0,5 до 60 с CANopen Motionbus : CiA DSP 405 Сеть Modbus TCP : одиночный регистр записи (06) Шина автоматизации CANopen : 10 PDO на ведомое устройство Сеть Modbus TCP : составные регистры записи (16) максимум 121 слов Сеть Modbus TCP : идентификатор устройства считывания (43) CANopen Motionbus : авария CANopen Motionbus : 2 SDO на цикл (1 считывание и 1 запись) CANopen Motionbus : защита узла, "сердцебиение" Сеть Modbus TCP : DHCP Полевая шина DeviceNet : запрещаемый контроль Протокол Modbus : регистр временного хранения считывания (03), макс. 121 слов Протокол Modbus : одиночный регистр записи (06) Шина автоматизации CANopen : CiA DSP 301 V4.02 Полевая шина DeviceNet : режим периодич. обмена на входах : "опрошен" Сеть Modbus TCP : регистр временного хранения считывания (03), макс. 121 слов CANopen Motionbus : 2 PDO на ведомое устройство (1 прием и 1 передача) CANopen Motionbus : CiA DSP 301 V4.02 Сеть Modbus TCP : запрещаемый контроль Сеть Modbus TCP : FTP для web сервера Протокол Modbus : задаваем. перерыв Шина автоматизации CANopen : CiA DSP 405 Шина автоматизации CANopen : 2 SDO на цикл Протокол Modbus : составные регистры записи (16) максимум 121 слов Сеть Modbus TCP : диагностика (08) Полевая шина DeviceNet : сборки сканера обмена данными, тип 100 и 101 Сеть Modbus TCP : SNMP Полевая шина DeviceNet : тайм-аут может задаваться Сеть Modbus TCP : BOOTP Протокол Modbus : диагностика (08)
Сигнализация	1 светодиод передача информации протокол Modbus 1 светодиод передача информации полевая шина DeviceNet 1 светодиод передача информации сеть Modbus TCP 1 светодиод передача информации шина автоматизации CANopen 1 светодиод передача информации CANopen Motionbus
С маркировкой	CE
Масса продукта	1.079 кг

## Условия эксплуатации

Электромагнитная совместимость	Импульс напряжения/тока в соответствии с EN/IEC 61000-4-5 уровень 3 Стойкость к переходным процессам в соответствии с EN/IEC 61000-4-4 уровень 4 Электростатический разряд в соответствии с EN/IEC 61000-4-2 уровень 3 Стойкость к излучаемым электромагнитным помехам в соответствии с EN/IEC 61000-4-3 уровень 3
Стандарты	EN/IEC 61800-5-1 EN/МЭК 61800-3 среда 1 EN/МЭК 61800-3 среда 2
Сертификация	GOST CCC C-Tick UL CSA
Степень защиты IP	IP20
Виброустойчивость	1 gn (f = 13...200 Гц) в соответствии с EN/IEC 60068-2-6 1,5 мм (f = 5...13 Гц) в соответствии с EN/IEC 60068-2-6
Ударопрочность	15 gn для 11 мс в соответствии с EN/IEC 60068-2-27
Относительная влажность	5...95 % при хранении, без образования конденсата в соответствии с IEC 61131-2 10...95 % при работе, без образования конденсата
Рабочая температура	0...50 °C
Температура окружающего воздуха при хранении	-25...70 °C в соответствии с IEC 61131-2
Рабочая высота	0...2000 м

## Гарантия на оборудованне

---

Период

The warranty on the equipment is 18 months from the date of entry into service, as evidenced by a relevant document, but not more than 24 months from the date of delivery

---